

2 - Vibrations forcées d'un système à 2ddl :

Pour un système à 2ddl en vibration forcée, les équations de Lagrange, s'écrivent :

$$\left\{ \begin{aligned} \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_1} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_1} &= F_{q_1} \\ \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_2} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_2} &= F_{q_2} \end{aligned} \right.$$

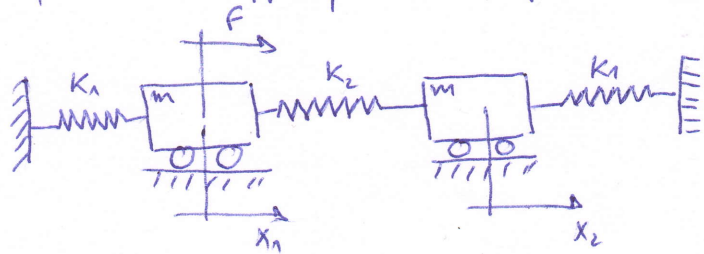
F_{q_1}, F_{q_2} : forces généralisées.

Système masse - ressort :

Soit le système masse - ressort, la force est appliquée sur le premier solide :

$$T = \frac{1}{2} m \dot{x}_1^2 + \frac{1}{2} m \dot{x}_2^2$$

$$V = \frac{1}{2} K_1 x_1^2 + \frac{1}{2} K_2 x_2^2 + \frac{1}{2} K_2 (x_2 - x_1)^2$$



Eq de Lagrange :

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}_1} \right) - \frac{\partial L}{\partial x_1} = F$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}_2} \right) - \frac{\partial L}{\partial x_2} = 0$$

$\Rightarrow$

$$\begin{cases} m \ddot{x}_1 + (K_1 + K_2) x_1 - K_2 x_2 = F(t) \\ m \ddot{x}_2 + (K_1 + K_2) x_2 - K_2 x_1 = 0 \end{cases}$$

.. Eqs de mvt

On peut écrire les équations du mvt sous forme matricielle :

$$\begin{bmatrix} m & 0 \\ 0 & m \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \ddot{x}_1 \\ \ddot{x}_2 \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} (K_1 + K_2) & -K_2 \\ -K_2 & (K_1 + K_2) \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} F(t) \\ 0 \end{Bmatrix}$$

$[M]$ $\{\ddot{q}\}$ $[K]$ $\{q\}$ $\{F\}$

Solutions dans le cas d'une force Harmonique (Sinusoïdale)

On suppose : $F(t) = f_0 \cos \Omega t = f_0 e^{j\Omega t}$

Ω : pulsation de la force

f_0 : Amplitude de la force

On cherche des solutions sous la forme :

$$x_1(t) = X_1 \cos(\Omega t + \varphi_1) = X_1 e^{j\varphi_1} e^{j\Omega t} = \bar{x}_1 e^{j\Omega t}$$

$$x_2(t) = X_2 \cos(\Omega t + \varphi_2) = X_2 e^{j\varphi_2} e^{j\Omega t} = \bar{x}_2 e^{j\Omega t}$$

tel que : $\bar{x}_1 = X_1 e^{j\varphi_1}$

, $\bar{x}_2 = X_2 e^{j\varphi_2}$

: Amplitudes complexes.

On a :

$$\begin{cases} x_1(t) = \bar{x}_1 e^{j\Omega t} \\ x_2(t) = \bar{x}_2 e^{j\Omega t} \\ F(t) = f_0 e^{j\Omega t} \end{cases}$$

$$\begin{cases} (k_1 + k_2 - m\Omega^2) \bar{x}_1 e^{j\Omega t} - k_2 \bar{x}_2 e^{j\Omega t} = f_0 e^{j\Omega t} \\ -k_2 \bar{x}_1 e^{j\Omega t} + (k_1 + k_2 - m\Omega^2) \bar{x}_2 e^{j\Omega t} = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} (k_1 + k_2 - m\Omega^2) \bar{x}_1 - k_2 \bar{x}_2 = f_0 & \dots (1) \\ -k_2 \bar{x}_1 + (k_1 + k_2 - m\Omega^2) \bar{x}_2 = 0 & \dots (2) \end{cases}$$

A partir de l'équation (2), on a: $\Downarrow$

$$\bar{x}_2 = \left(\frac{k_2}{k_1 + k_2 - m\Omega^2} \right) \bar{x}_1$$

On remplace $\bar{x}_2$ dans (1), on trouve:

$$(k_1 + k_2 - m\Omega^2) \bar{x}_1 - k_2 \left(\frac{k_2}{k_1 + k_2 - m\Omega^2} \right) \bar{x}_1 = f_0$$

$$\left(\frac{(k_1 + k_2 - m\Omega^2)^2 - k_2^2}{k_1 + k_2 - m\Omega^2} \right) \bar{x}_1 = f_0 \Rightarrow \left(\frac{(k_1 + 2k_2 - m\Omega^2)(k_1 - m\Omega^2)}{k_1 + k_2 - m\Omega^2} \right) \bar{x}_1 = f_0$$

Donc:

$$\bar{x}_1 = \frac{f_0 (k_1 + k_2 - m\Omega^2)}{(k_1 + 2k_2 - m\Omega^2)(k_1 - m\Omega^2)}$$

$$\bar{x}_2 = \left(\frac{k_2}{k_1 + k_2 - m\Omega^2} \right) \bar{x}_1 = \frac{k_2}{k_1 + k_2 - m\Omega^2} \cdot \frac{f_0 (k_1 + k_2 - m\Omega^2)}{(k_1 + 2k_2 - m\Omega^2)(k_1 - m\Omega^2)}$$

$$\bar{x}_2 = \frac{k_2 \cdot f_0}{(k_1 + 2k_2 - m\Omega^2)(k_1 - m\Omega^2)}$$

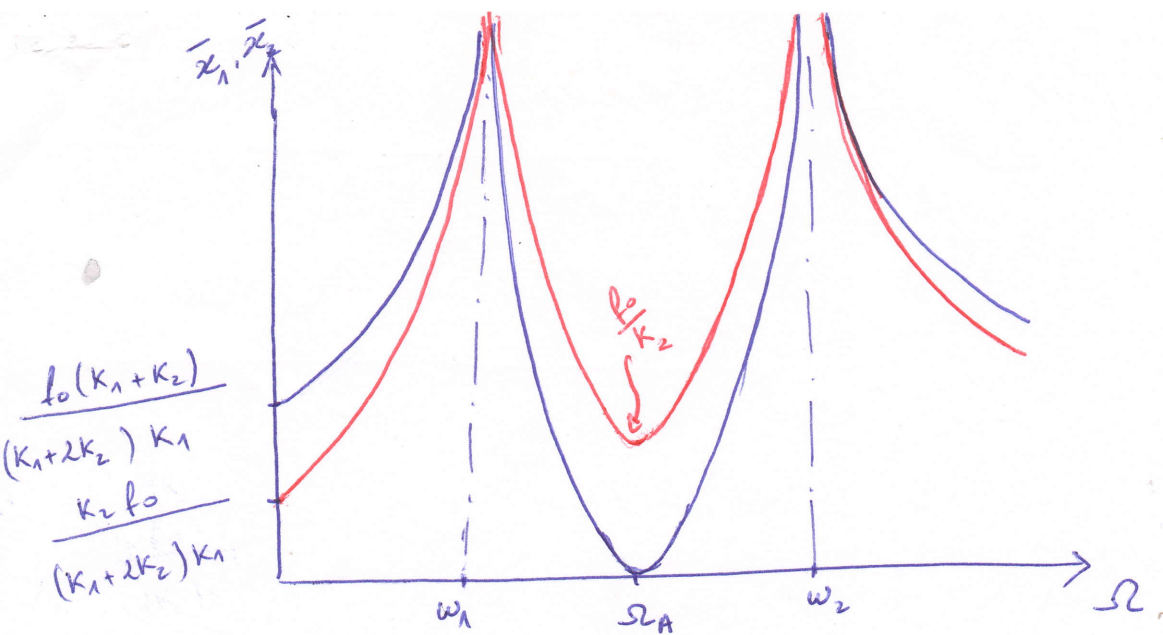
$(k_1 + 2k_2 - m\Omega^2)(k_1 - m\Omega^2) \neq 0$ (phénomène de résonance, Amplitude $\rightarrow +\infty$)

$$\Omega \neq \sqrt{\frac{k_1}{m}} = \omega_1$$

$$\Omega \neq \sqrt{\frac{k_1 + 2k_2}{m}} = \omega_2$$

si $\Omega = \omega_1$ ou $\Omega = \omega_2$ on a un phénomène de résonance.

ω_1 et ω_2 : pulsations fondamentale et harmonique de ce système
si $F(t) = 0$



$\bar{x}_1 = 0$, si $f_0(k_1 + k_2 - m\Omega^2) = 0 \rightarrow \Omega = \sqrt{\frac{k_1 + k_2}{m}} = \Omega_A$ $\omega_1 < \Omega_A < \omega_2$

la pulsation Ω_A est appelée la pulsation "d'antirésonance"

si $\Omega = \Omega_A \rightarrow \bar{x}_2 = \frac{f_0}{k_2}$

Donc les solutions des équations du mot $x_1(t)$ et $x_2(t)$ dérivent :

$$x_1(t) = \frac{f_0(k_1 + k_2 - m\Omega^2)}{(k_1 + 2k_2 - m\Omega^2)(k_1 - m\Omega^2)} \cdot e^{j\Omega t}$$

$$x_2(t) = \frac{k_2 f_0}{(k_1 + 2k_2 - m\Omega^2)(k_1 - m\Omega^2)} \cdot e^{j\Omega t}$$